



Europäisches Patentamt  
European Patent Office  
Office européen des brevets

B7



Veröffentlichungsnummer: **0 540 808 A2**

(12)

## EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(21) Anmeldenummer: **92105958.0**

(51) Int. Cl.<sup>5</sup>: **H04B 7/26**

(22) Anmeldetag: **07.04.92**

(30) Priorität: **02.11.91 DE 4136147**

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:  
**12.05.93 Patentblatt 93/19**

(84) Benannte Vertragsstaaten:  
**AT DE DK ES FR GB IT NL SE**

(71) Anmelder: **ROBERT BOSCH GMBH**  
**Postfach 30 02 20**  
**W- 7000 Stuttgart 30(DE)**

(72) Erfinder: **Bilitza, Herbert, Dipl.- Ing.**  
**Eilertstrasse 14**

**W- 1000 Berlin 37(DE)**

Erfinder: **Gärtner, Siegfried Dipl.- Ing.**  
**Eulerstrasse 9**

**W- 1000 Berlin 65(DE)**

Erfinder: **Neuner, Hermann, Dipl.- Ing.**  
**Templerzeile 3**

**W- 1000 Berlin 42(DE)**

(74) Vertreter: **Wiechmann, Manfred, Dipl.- Ing.**  
**ANT Nachrichtentechnik GmbH**  
**Patentabteilung Gerberstrasse 33**  
**W- 7150 Backnang (DE)**

(54) **Synchronisationsverfahren für ein GSM arbeitendes Mobilfunktelefon mit Anfang, Normal und Aufsynchronisation.**

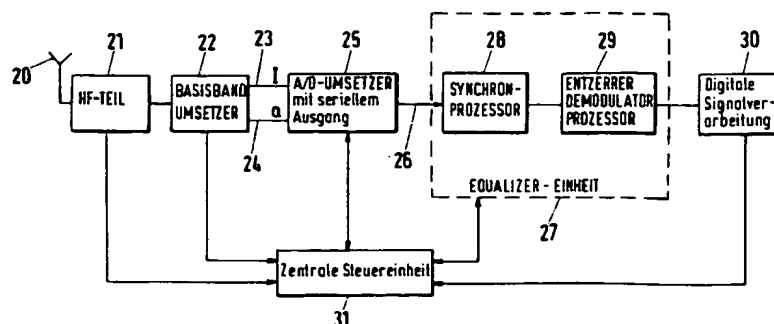
(57) 2.1 Die Erfindung geht von einem Synchronisationsverfahren für ein GSM-Mobilfunktelefon aus. Die Synchronisation für ein derartiges Mobilfunktelefon muß hohen Anforderungen hinsichtlich der Übertragungssicherheit und Genauigkeit entsprechen und soll dabei mit einem möglichst geringen technischen Aufwand realisierbar sein.

2.2 Das erfindungsgemäße Synchronisationsverfahren besteht darin, daß in dem Mobilfunktelefon eine Anfangssynchronisation, eine Normalbetrieb-Synchronisation und eine Aufsynchronisation während des Normalbetriebes stattfindet. Dabei ist die Anfangssynchronisation in eine Frequenz-Grob-

synchronisation, eine Rahmen-Grobsynchronisation, eine Frequenz-Feinsynchronisation und eine Rahmen-Feinsynchronisation unterteilt, während die Normalbetrieb-Synchronisation aus einer Rahmen-Feinsynchronisation mit Frequenz-Feinsynchronisation und einer Datensignalvorverarbeitung besteht und die Aufsynchronisation aus einer Rahmen-Grobsynchronisation und einer Rahmen-Feinsynchronisation mit Frequenz-Feinsynchronisation besteht.

3. Die Zeichnung zeigt ein Blockschaltbild des Empfangsteils eines Mobilfunktelefons.

Fig.2



Die Erfindung geht von einem Synchronisationsverfahren nach dem Oberbegriff des Anspruchs 1 aus.

Bei einem bekannten digitalen Mobilfunktelefonnetz (GSM Recommendation) ist für die Synchronisation eines Mobilfunktelefons ein verhältnismäßig großer Aufwand erforderlich, um die hohen Anforderungen bei der Übertragung der digitalen Informationen zu erfüllen.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, ein Synchronisationsverfahren anzugeben, das bei möglichst geringem technischen Aufwand alle gestellten Forderungen erfüllt.

Diese Aufgabe wird durch ein Synchronisationsverfahren nach dem Anspruch 1 gelöst. Damit ist der Vorteil verbunden, daß die Synchronisation mit hoher Präzision und einem verhältnismäßig geringen Aufwand verwirklicht werden kann. Vorteilhaft ausgestaltungen und Weiterbildungen der Erfindung ergeben sich aus den Unteransprüchen. Besonders vorteilhaft ist das Verfahren, wenn die Synchronisierung auf der Auswertung der kontinuierlichen Phasenwinkel beruht, die jeweils aus den einzelnen I-, Q-Wertepaaren berechnet werden. Dadurch wird der synchrone Zustand sehr schnell erreicht.

Ein Ausführungsbeispiel der Erfindung ist in der Zeichnung an Hand mehrerer Figuren dargestellt und wird im folgenden näher beschrieben. Es zeigen

- Fig. 1 ein Schema der Datenstruktur eines TDMA-Rahmens,
- Fig. 2 ein Blockschaltbild einer Empfangs- und Equalizereinheit einer Mobilstation,
- Fig. 3 zwei Phasenverläufe in Abhängigkeit von der Bitfolge und dem Abtasttakt und
- Fig. 4 den theoretisch ermittelten (A) und einen gemessenen (B) Phasengang der Trainingssequenz aus dem Synchronisations-Burst.

Bei dem digitalen Mobilfunktelefonnetz GSM (Groupe Speciale Mobile), das die Grundlage für das in Deutschland verwendete D-Netz bildet, erfolgt die Übertragung auf dem Funkweg rein digital.

Der für das D-Netz reservierte Empfangsfrequenzbereich erstreckt sich von 935 bis 960 MHz und ist in 124 Empfangskanäle mit je 200 kHz Bandbreite aufgeteilt, wobei je Frequenzband acht Teilnehmerkanäle im Zeitmultiplex-Raster angeordnet und die einzelnen Zeitschlitze rahmenweise organisiert sind.

Für die erforderliche Synchronisation der Mobilfunktelefone werden drei Arten von Synchronisationen unterschieden.

- (1) Anfangssynchronisation,

- (2) Normalbetriebssynchronisation,

- (3) Aufsynchronisation während des Normalbetriebs.

Das Synchronisationsverfahren basiert auf der Auswertung der fortlaufenden Phasenwinkel, die jeweils aus einer I-(Inphase)- und einer Q-(Quadratur)-Komponente berechnet werden. Das im D-Netz angewandte Modulationsverfahren ist das GMSK-(Gaussian Minimum Shift Keying)-Verfahren, bei dem ein lineares Filter mit gaußförmiger Impulsantwort stetige Übergänge zwischen den Modulationsfrequenzen und damit eine Einsparung von Übertragungsbandbreite bewirkt.

Nach Fig. 1 umfaßt ein TDMA-(Time Division Multiplex Access)-Rahmen 10 acht Zeitschlitze 11; vgl. GSM-Recommendation GSM 5.02.

Bevor auf den Synchronisationsablauf näher eingegangen wird, sei an Hand des Blockschaltbildes in Fig. 2 der prinzipielle Aufbau des Empfangszweiges eines Mobilfunktelefons erläutert.

In dem Blockschaltbild bezeichnet 20 eine Funkantenne, die mit dem Eingang eines Hochfrequenzempfangsteils 21 verbunden ist. An den Hochfrequenzempfangsteil schließt sich ein Basisbandumsetzer 22 an, der zwei Ausgänge 23, 24 für die I- bzw. Q-Signalspannung aufweist. Beide Ausgänge 23, 24 sind mit entsprechenden Eingängen eines Analog/Digital-Umsetzers 25 verbunden, der einen seriellen Ausgang 26 aufweist. Dieser Ausgang ist mit einem Eingang einer Equalizer-Einheit 27 verbunden, die aus einem Synchron-Prozessor 28 und einem Entzerrer- und Demodulator-Prozessor 29 besteht. An die Equalizer-Einheit 27 schließt sich eine digitale Signalverarbeitungseinheit 30 an. Eine zentrale Steuereinheit 31 steht mit den Stufen 21, 22, 25, 27 und 30 in wechselseitiger Verbindung.

Die Wirkungsweise des in Fig. 2 dargestellten Mobilfunktelefons ist folgende. Nach einer in dem Hochfrequenzempfangsteil 21 vorgenommenen mehrstufigen Hochfrequenzumsetzung des Empfangssignals und einer Transformation in das Basisband mittels des Basisband-Umsetzers 22 werden die I- und Q-Komponente mit einer Frequenz von 270,833 kHz abgetastet und mit 8 Bit in dem Analog/Digital-Umsetzer 25 quantisiert. Alle sich anschließenden Synchronisationsroutinen basieren auf der Verarbeitung der aus der I- und Q-Komponente berechneten Phasenwinkel.

Welcher Synchronisationsschritt jeweils aktiviert werden soll, wird von der zentralen Steuereinheit 31 dem Synchron-Prozessor 28 vorgegeben. Die Steuereinheit ruft die Resultate vom Synchron-Prozessor ab, interpretiert sie und leitet die Stellgrößen an die entsprechenden Komponenten, wie zum Beispiel die Frequenzaufbereitung, weiter.

Die Anfangssynchronisation (1), die der grundsätzlichen Verbindungsaufnahme zwischen einem Mobilfunktelefon und einer Feststation dient, umfaßt vier Schritte:

- (1.1) Frequenz – Grobsynchronisation,
- (1.2) Rahmen – Grobsynchronisation,
- (1.3) Frequenz – Feinsynchronisation,
- (1.4) Rahmen – Feinsynchronisation.

#### Frequenz – Grobbestimmung und Frequenz – Grobsynchronisation (1.1)

Die Frequenz – Grobbestimmung arbeitet burstunabhängig und kann damit nach dem Auffinden einer Trägerfrequenz durch das Hochfrequenzempfangsteil 21 zu einer ersten Frequenzabschätzung herangezogen werden. Das Ergebnis gibt Auskunft darüber, ob die Frequenz des ermittelten Trägers innerhalb oder außerhalb eines Toleranzbereiches TB, vgl. Fig. 3, liegt. Der maximale Toleranzbereich wird durch den absoluten Phasenverlauf, resultierend aus einer permanenten binären Folge I des logischen Wertes 0 einerseits und aus einer alternierenden binären Folge II aus den logischen Werten 0 und 1 bezüglich einer festen Meßzeit vorgegeben. Der Toleranzbereich ist variierbar, wodurch die Genauigkeit der Frequenzabschätzung bei einer Einschränkung des Bereiches für einen beliebigen Datenstrom zunimmt; vgl. Fig. 3. Bei ausreichender Genauigkeit der Trägerfrequenzen kann auf die burstunabhängige Frequenz – Grobbestimmung verzichtet werden; für die Anfangssynchronisation genügen dann die unter 1.2, 1.3 und 1.4 genannten Synchronisationsschritte.

#### Rahmen – Grobbestimmung und Rahmen – Synchronisation (1.2)

Im nächsten Synchronisationsschritt, der Rahmen – Grobbestimmung (1.2), ist es notwendig, den Rahmenbeginn näherungsweise zu detektieren. Hierfür wird der Frequency – Correction – Burst 12 (Fig. 1) verwendet. Seine Charakteristik – 142 fixed Bits – bedeutet für den Phasenverlauf unter Berücksichtigung und Korrektur der Phasensprünge (Phasenrotation) um  $N \cdot 2\pi$  einen kontinuierlichen Phasenanstieg von jeweils  $90^\circ$  je Abtastwertepaar I, Q bei Nennfrequenz. Ohne Berücksichtigung der Phasenrotation liegen die berechneten Phasenwinkel im Bereich von 0 bis  $2\pi$  mit einer Phasendifferenz von  $\pi/2$  zwischen zwei benachbarten Phasenwerten. Dadurch ist ein einfaches Kriterium für den Suchalgorithmus zur Erkennung des Beginns des Frequency – Correction – Bursts 12 gegeben.

#### Frequenz – Feinbestimmung und Frequenz – Feinsynchronisation (1.3)

Nach erfolgter Bestimmung des Rahmenbeginns ist die Oszillatorfrequenz des Mobilfunktelefons mit hoher Genauigkeit, auf 0,1 ppm, mit der Oszillatorfrequenz der Basisstation in Übereinstimmung zu bringen (GSM 5.10). Dazu wird der Frequency – Correction – Burst 12 verwendet, der für die Dauer eines Zeitschlitzes einem reinen Sinussignal entspricht und dessen kontinuierlicher Phasenverlauf von Abtastwertepaar zu Abtastwertepaar sich jeweils um  $\pi/2$  bei Nennfrequenz erhöht.

Der Algorithmus zur Frequenzbestimmung ermittelt den aktuellen Phasenwert aus dem I –, Q – Abtastwertepaar und bildet die Differenz mit dem dazu parallel berechneten Referenzphasenwert. Die Minimierung der Phasendifferenzwerte durch eine lineare Regression liefert ein Maß proportional dem Frequenzversatz.

#### Rahmen – Feinbestimmung und Rahmen – Synchronisation (1.4)

Die Rahmen – Feinbestimmung bzw. die bitgenaue Rahmen – Synchronisation erfolgt über die Erkennung und Auswertung der Trainingssequenz im Synchronisations – Burst 13 (Fig. 1). Durch ein Musterkorrelationsverfahren ist eine bitgenaue Rahmenbestimmung möglich. Der Fangbereich für die Rahmenfindung liegt im Bereich von ca.  $\pm 40$  Takten. Die Meßgröße entspricht direkt der von der zentralen Steuereinheit 31 benötigten Stellgröße zur Bitsynchronisation.

Fig. 4 zeigt den Phasenverlauf der Trainingssequenz innerhalb des Synchronisations – Burstes 13, und zwar

A theoretisch berechnet und

B gemessen

(am Ausgang des Analog – Digital – Umsetzers 25 gemessene I –, Q – Abtastwerte und daraus berechneter Phasenverlauf).

#### Normalbetrieb – Synchronisation (2)

Die Normalbetrieb – Synchronisation erfolgt in zwei Schritten:

2.1 Rahmensynchronisation mit Feinsynchronisation

2.2 Datensignalvorverarbeitung.

Durch eine ständige Überwachung und Aufrechterhaltung des Rahmen – und Frequenzsynchronismus über die Auswertung der Trainingssequenz innerhalb des Normal – Bursts 14 (Fig. 1) wird eine fehlerfreie Dekodierung gewährleistet. Dabei wird zunächst der Rahmenversatz bestimmt. Der ermittelte Wert (Taktversatz) ist ein notwendi –

ger Parameter, um bitgenau die Mustersequenz innerhalb des Datensatzes zu markieren. Dies ist für die anschließende korrekte Korrelationsrechnung zur Bestimmung der aktuellen Frequenzablage Voraussetzung.

#### Datenvorverarbeitung (2.2)

Ein aus den aktuellen Frequenzmessungen von der zentralen Steuereinheit 31 ermittelter Frequenz-Korrekturwert wird dem Synchron-Prozessor 28 zugeführt. Damit werden die Daten vorverarbeitet, wodurch sich die Dekodiersicherheit verbessert, da dem Entzerrer die aktuellen Daten bereits frequenzkorrigiert zugeführt werden. Durch die Datensignal-Vorverarbeitung kann die Einschränkung der fehlerfreien Dekodierung bei Frequenzablagen über 200 Hz, die auf den Doppler-Effekt und den Oszillator zurückzuführen wäre, vollständig eliminiert werden.

#### Aufsynchronisation (3)

Die Aufsynchronisation, darunter wird eine Synchronisation eines Mobilfunktelefons auf umgebende Nachbarzellen während des Normalbetriebes verstanden, geschieht ebenfalls in zwei Schritten:

3.1 Rahmen - Grobsynchronisation

3.2 Rahmen - Feinsynchronisation mit Frequenz - Feinsynchronisation.

Bei der Aufsynchronisation werden Sonderfälle der Anfangs-Synchronisation abgearbeitet. Dabei wird grundsätzlich sichergestellt, daß beim Verlassen einer Funkzelle die Basisstation der aktuellen Zelle das Bestehenbleiben der Verbindung gewährleistet.

Damit bei einem Wechsel eines Mobilfunktelefons von einer Funkzelle zu einer benachbarten Funkzelle die Synchronisation nicht außer Tritt gerät, werden im Normalbetrieb als Hintergrundprozeß - Aufsynchronisation (Prozeß mit einer geringen Priorität) - die für eine Zellüberschreitung notwendigen Synchronisationsparameter (Rahmen- und Frequenzversatz) für die umliegenden Nachbarzellen ermittelt. Damit wird durch die Steuereinheit 31 sichergestellt, daß eine Verbindung zellüberschreitend aufrechterhalten bleibt.

Im einzelnen läuft bei der Aufsynchronisation als Hintergrundprozeß während des Normalbetriebes eine Rahmen - Grobsynchronisation (Frequency - Burst - Beginn) und eine Rahmen - Feinsynchronisation mit einer Frequenz - Feinsynchronisation ab, wobei für die Rahmen- und Frequenzsynchronisation der Synchronisations-Burst 13 verwendet wird.

Die hierfür relevanten Algorithmen entsprechen prinzipiell denen in 1.2, 1.3, 1.4 und 2.1.

#### **Patentansprüche**

1. Synchronisationsverfahren für Mobilfunktelefone in einem mehrere Feststationen und Mobilfunktelefone umfassenden zellularen, digitalen Mobilfunktelefonnetz, das nach dem GSM - Verfahren arbeitet, **dadurch gekennzeichnet**, daß in dem Mobilfunktelefon
  - (1) eine Anfangssynchronisation,
  - (2) eine Normalbetrieb - Synchronisation,
  - (3) eine Aufsynchronisation während des Normalbetriebs
 in der Weise stattfindet, daß die Anfangssynchronisation in folgende Schritte aufgeteilt ist
  - (1.1) Frequenz - Grobsynchronisation,
  - (1.2) Rahmen - Grobsynchronisation,
  - (1.3) Frequenz - Feinsynchronisation,
  - (1.4) Rahmen - Feinsynchronisation,
 daß die Normalbetrieb - Synchronisation aus einer
  - (2.1) Rahmensynchronisation mit Frequenz - Feinsynchronisation und
  - (2.2) einer Datensignalvorverarbeitung
 besteht und daß die Aufsynchronisation aus
  - (3.1) einer Rahmen - Grobsynchronisation und
  - (3.2) einer Rahmen - Feinsynchronisation mit Frequenz - Feinsynchronisation
 besteht.
2. Synchronisationsverfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Synchronisierung auf der Auswertung der kontinuierlichen Phasenwinkel beruht, die jeweils aus den einzelnen I-, Q-Wertepaaren berechnet werden.
3. Synchronisationsverfahren nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß die Genauigkeit der Frequenz - Grobsynchronisation durch den Phasentoleranzbereich (Tb) variierbar ist.
4. Synchronisationsverfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß der maximale Phasentoleranzbereich durch einen der Binärfolge 0000... (oberer Phasenendwert) und der Binärfolge 0101... (unterer Phasenendwert) entsprechenden Phasenwinkel gegeben ist.
5. Synchronisationsverfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß die Rahmen - Grobsynchronisation durch Auswertung der Frequency - Correction - Bursts (12) erfolgt.

6. Synchronisationsverfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 5, dadurch gekennzeichnet, daß zur Frequenz-Feinsynchronisation der Frequency-Correction-Burst (12) derart ausgewertet wird, daß aus den Phasendifferenzwerten benachbarter Phasenwerte über eine lineare Regression eine dem Frequenzversatz proportionale Regelgröße gebildet wird. 5
7. Synchronisationsverfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß die Rahmen-Feinsynchronisation über die Erkennung und Auswertung der Extended-Training-Sequence des Synchronisations-Bursts (13) erfolgt. 10  
15
8. Synchronisationsverfahren nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet, daß das Erkennen der Extended-Training-Sequence durch ein Musterkorrelationsverfahren erfolgt. 20
9. Synchronisationsverfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß die Normalbetriebs-Synchronisation über die Erkennung und Auswertung der Training-Sequence innerhalb des Normal-Bursts (14) erfolgt. 25
10. Synchronisationsverfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 9, dadurch gekennzeichnet, daß die Rahmen-Synchronisation durch ein Musterkorrelationsverfahren und die Frequenz-Synchronisation durch eine Auswertung des Frequency-Correction-Bursts derart erfolgt, daß aus den Phasendifferenzwerten benachbarter Phasenwerte über eine lineare Regression eine dem Frequenzversatz proportionale Regelgröße für die zentrale Steuereinheit (31) gebildet wird. 30  
35  
40
11. Synchronisationsverfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 10, dadurch gekennzeichnet, daß die Aufsynchronisation auf umgebende Nachbarzellen während des Normalbetriebes durch eine Rahmen-Grobsynchronisation erfolgt und daß danach eine Rahmen-Feinsynchronisation mit Frequenz-Feinsynchronisation durch Erkennen und Auswerten des Synchronisations-Bursts (13) stattfindet. 45  
50
12. Synchronisationsverfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 11, dadurch gekennzeichnet, daß die Aufsynchronisation mit geringerer Priorität gegenüber dem Normalbetrieb ausgeführt wird. 55
13. Synchronisationsverfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 12, dadurch gekennzeichnet,

daß eine Signal-Vorverarbeitung der I-, Q-Abtastwerte vorgenommen wird, um die Eliminierung eines Frequenz-Offsets zu erreichen.

Fig.1

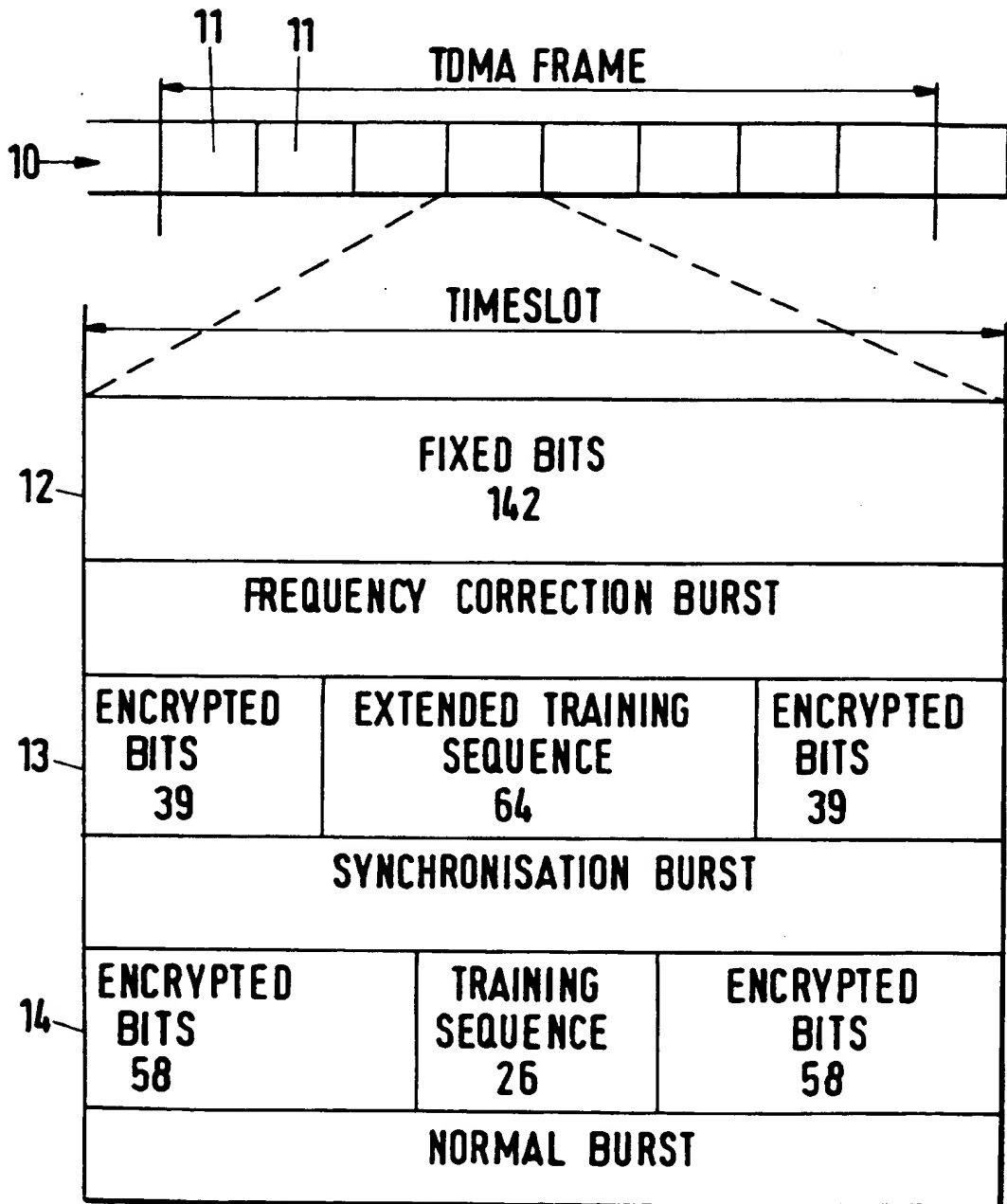


Fig. 2

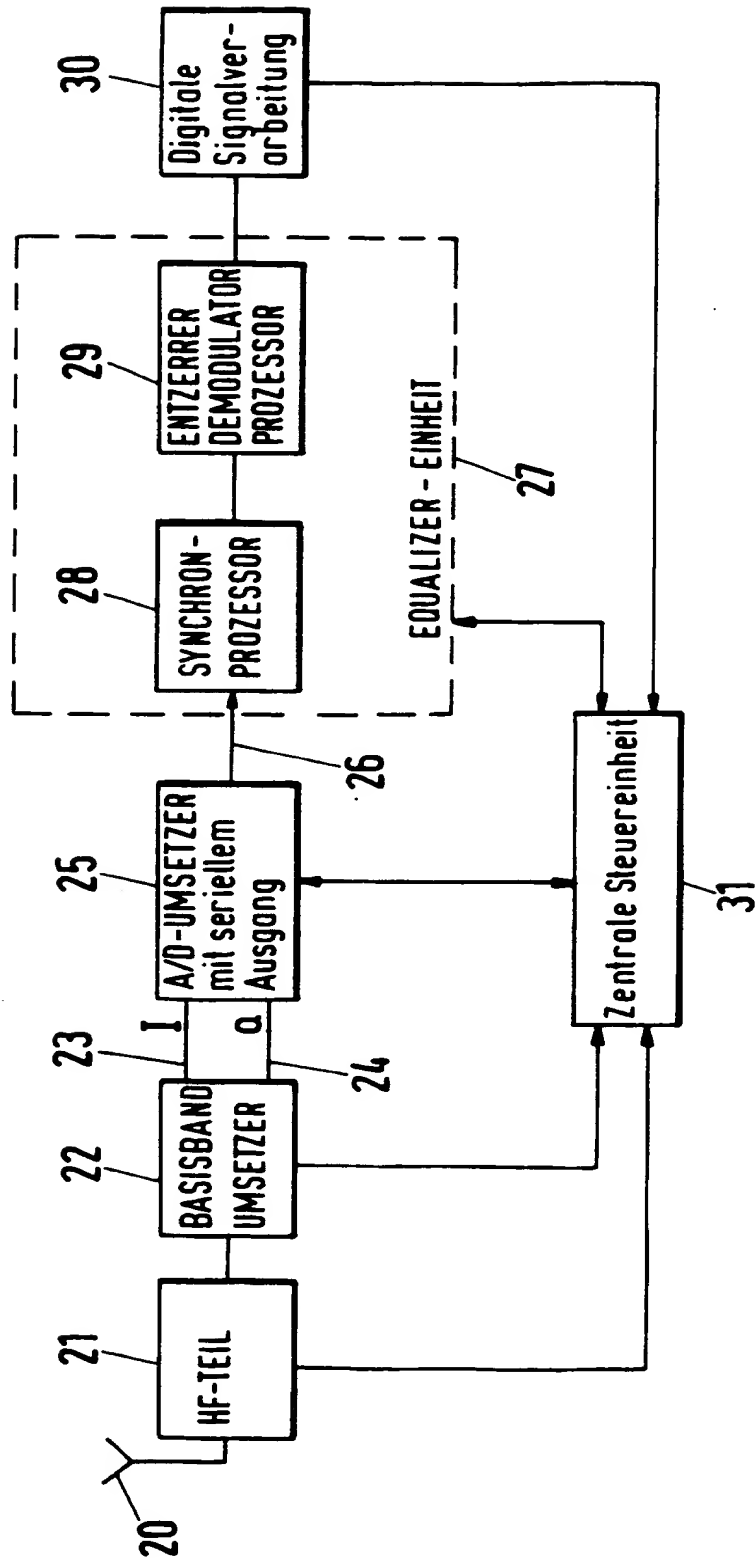


Fig.3

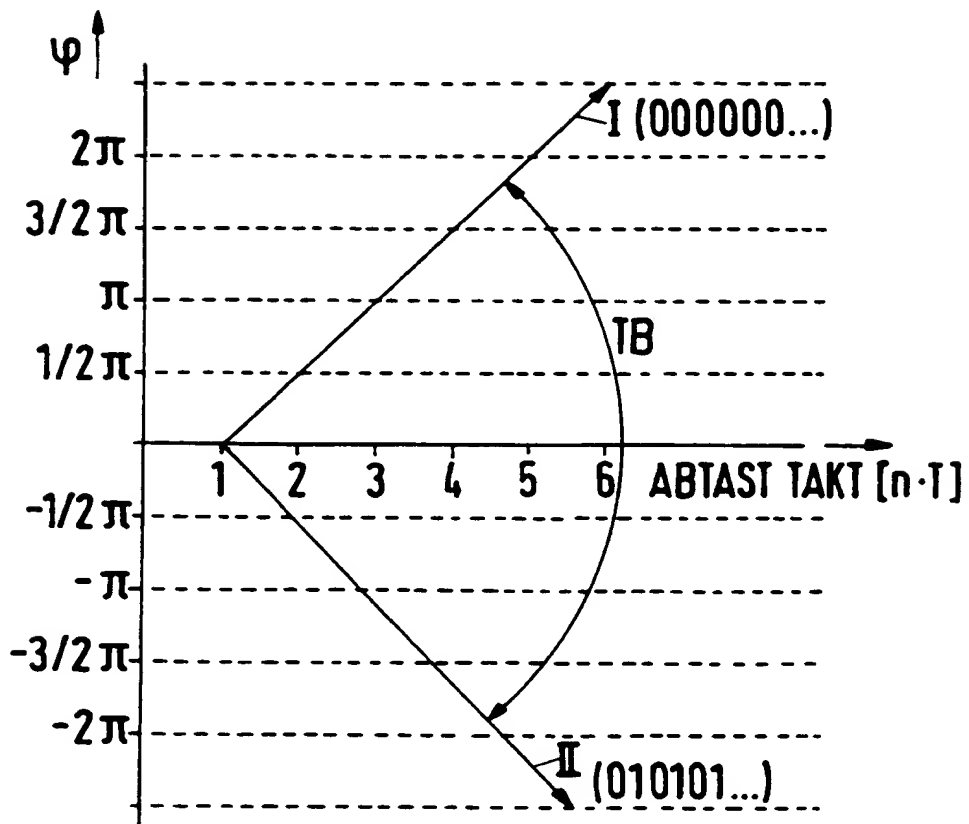
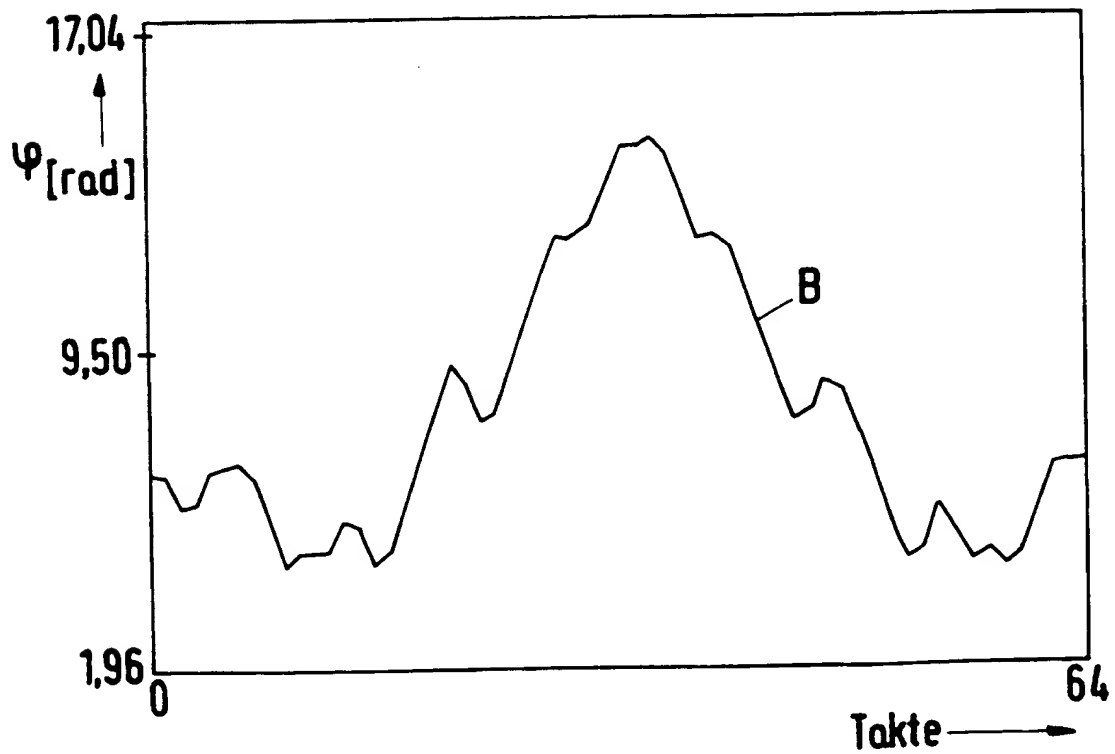
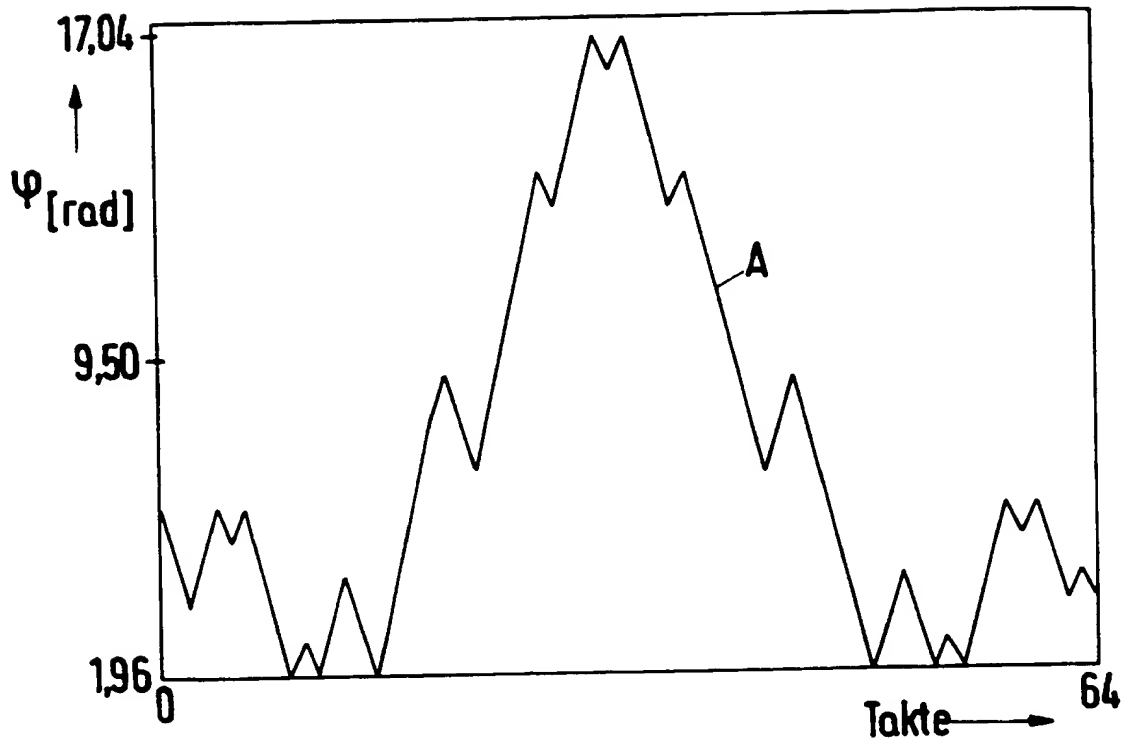




Fig.4





(19)



Europäisches Patentamt  
European Patent Office  
Office européen des brevets

(11) Veröffentlichungsnummer: **0 540 808 A3**

(12)

**EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**(21) Anmeldenummer: **92105958.0**(51) Int. Cl.<sup>5</sup>: **H04B 7/26**(22) Anmeldetag: **07.04.92**(30) Priorität: **02.11.91 DE 4136147**(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:  
**12.05.93 Patentblatt 93/19**(84) Benannte Vertragsstaaten:  
**AT DE DK ES FR GB IT NL SE**(88) Veröffentlichungstag des später veröffentlichten  
Recherchenberichts: **09.11.94 Patentblatt 94/45**(71) Anmelder: **ROBERT BOSCH GMBH**  
**Postfach 30 02 20**  
**D-70442 Stuttgart (DE)**(72) Erfinder: **Bilitza, Herbert, Dipl.-Ing.**  
**Eilertstrasse 14**  
**W-1000 Berlin 37 (DE)**  
Erfinder: **Gärtner, Siegfried Dipl.-Ing.**  
**Eulerstrasse 9**  
**W-1000 Berlin 65 (DE)**  
Erfinder: **Neuner, Hermann, Dipl.-Ing.**  
**Templerzeile 3**  
**W-1000 Berlin 42 (DE)**(74) Vertreter: **Wiechmann, Manfred, Dipl.-Ing.**  
**ANT Nachrichtentechnik GmbH**  
**Patentabteilung**  
**Postfach 30 00**  
**D-71520 Backnang (DE)**(54) **Synchronisationsverfahren für ein GSM arbeitendes Mobilfunktelefon mit Anfang, Normal und Aufsynchronisation.**

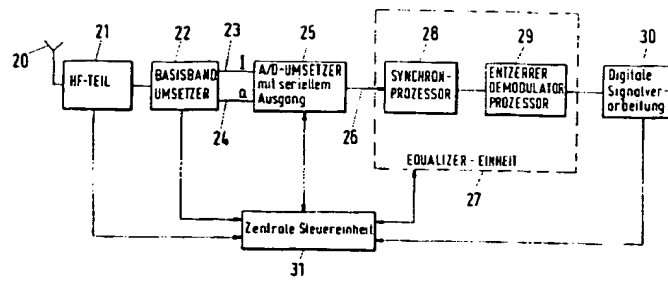
(57) Die Erfindung geht von einem Synchronisationsverfahren für ein GSM-Mobilfunktelefon aus. Die Synchronisation für ein derartiges Mobilfunktelefon muß hohen Anforderungen hinsichtlich der Übertragungssicherheit und Genauigkeit entsprechen und soll dabei mit einem möglichst geringen technischen Aufwand realisierbar sein.

Das erfindungsgemäße Synchronisationsverfahren besteht darin, daß in dem Mobilfunktelefon eine Anfangssynchronisation, eine Normalbetrieb-Synchronisation und eine Aufsynchronisation während

des Normalbetriebes stattfindet. Dabei ist die Anfangssynchronisation in eine Frequenz-Grobsynchronisation, eine Rahmen-Grobsynchronisation, eine Frequenz-Feinsynchronisation und eine Rahmen-Feinsynchronisation unterteilt, während die Normalbetrieb-Synchronisation aus einer Rahmen-Feinsynchronisation mit Frequenz-Feinsynchronisation und einer Datensignalvorverarbeitung besteht und die Aufsynchronisation aus einer Rahmen-Grobsynchronisation und einer Rahmen-Feinsynchronisation mit Frequenz-Feinsynchronisation besteht.

**EP 0 540 808 A3**

Fig. 2





Europäisches  
Patentamt

## EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung  
EP 92 10 5958

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.5)
A	WO-A-88 05981 (MOTOROLA) * Seite 5, Zeile 25 - Zeile 35 * * Seite 11, Zeile 25 - Seite 13, Zeile 6; Abbildungen 3A, 3B, 3C, 4A * ---	1-13	H04B7/26
A	EP-A-0 318 684 (MOTOROLA) * Abbildung 3 * ---	1, 2, 4	
A	EP-A-0 444 485 (MOTOROLA) * Zusammenfassung * -----	1, 5, 7, 11	
			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.5)
			H04B H04J
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort DEN HAAG		Abschlußdatum der Recherche 2. August 1994	
		Prüfer Bischof, J-L	
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE			
X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : mündliche Offenbarung P : Zwischenliteratur		I : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus andern Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	

**TEL. (954) 925-1100**